

Method for determining the position and the direction of movement of a movable part driven by an electric motor

Patent number: EP0899847
Publication date: 1999-03-03
Inventor: SCHULTER WOLFGANG DR [DE]; DRIENDL DIETER [DE]; KIMPFLER STEPHAN [DE]; KESSLER ERWIN [DE]; KLEINER KURT [DE]
Applicant: TELEFUNKEN MICROELECTRON [DE]
Classification:
 - international: H02H7/085; G01P13/04
 - european: G01P3/489; G01P13/04; H02P7/00E
Application number: EP19980112933 19980711
Priority number(s): DE19971033581 19970802

Also published as:

US6222362 (B1)
 JP11166943 (A)
 DE19733581 (C1)

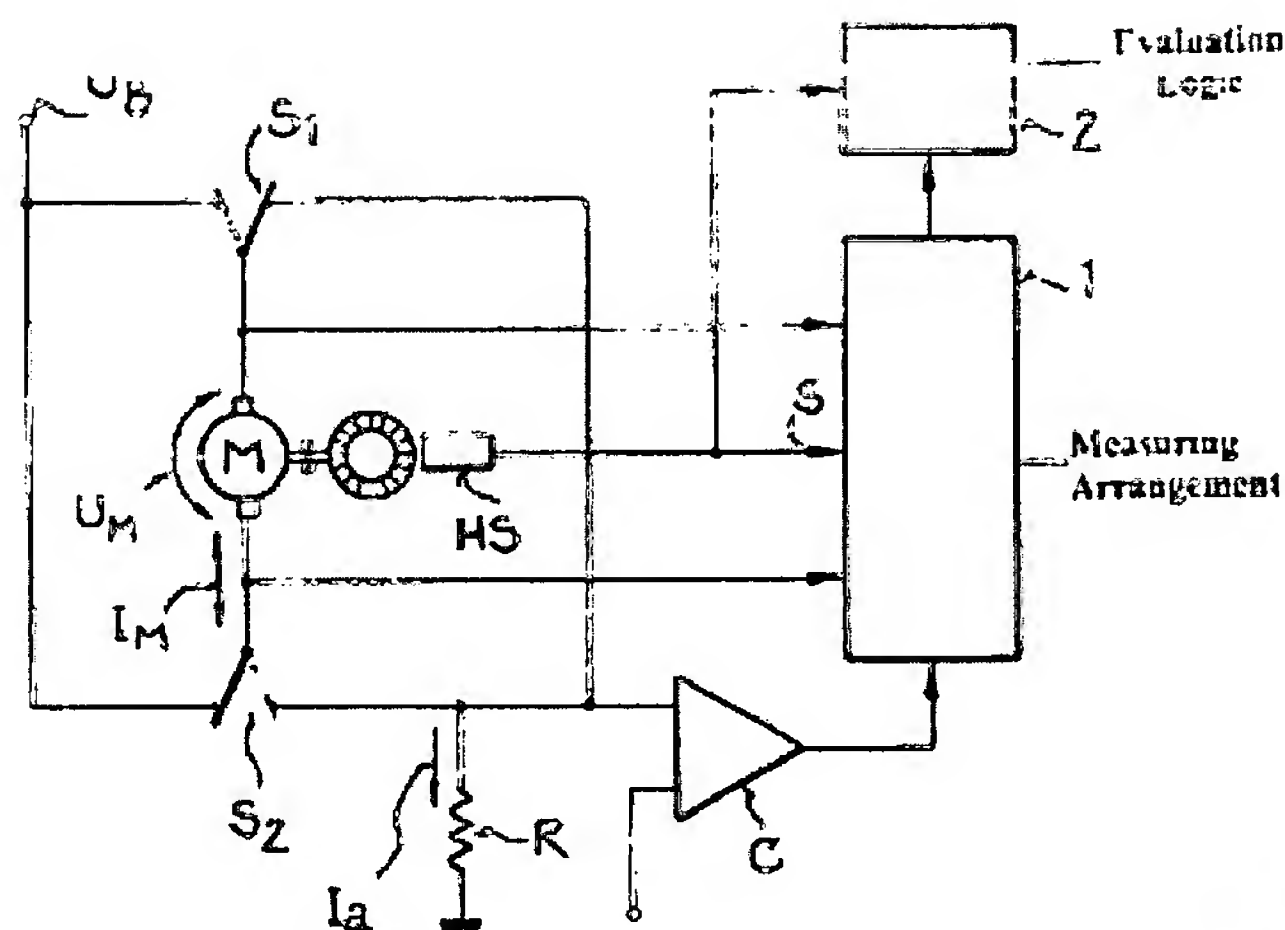
Cited documents:

DE4315637
 EP0603506
 EP0359853
 JP63304307

Abstract not available for EP0899847

Abstract of corresponding document: **US6222362**

A method is presented for detecting the position and the direction of motion of a movably mounted part on an electric motor that makes provision not only for a single-channel sensor but also a measuring arrangement for the motor current and the rectified motor current by means of which the motor current is activated after operating switching devices to reverse the polarity of the voltage applied to the motor to cause a reversal of the direction of motion. The measuring arrangement establishes from the variation of the motor current over time the point of time of the motor current maximum and transmits this to the evaluation logic. The point of time of the actual reversal of the direction of motion is derived from the point of time of the motor current. Preferably, the current is measured as a reference current value even before falling through the zero crossing. By means of a calculating unit that simulates a motor state model, the measured values of motor current, motor voltage and motor speed can also be used to ascertain by calculation the time of reversal of the direction of motion and the current threshold value.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

BEST AVAILABLE COPY

Identifying position-movement direction of movable part preset at electric motor**Patent number:** DE19733581**Publication date:** 1998-10-29**Inventor:** SCHULTER WOLFGANG DR ING [DE]; DRIENDL DIETER DIPL ING [DE]; KESLER ERWIN DIPL ING [DE]; KIMPFLER STEPHAN DIPL ING [DE]; KLEINER KURT DIPL ING [DE]**Applicant:** TELEFUNKEN MICROELECTRON [DE]**Classification:****- international:** G01B7/00; G01P13/04; G01P3/489; H02K29/06**- european:** G01P3/489; G01P13/04; H02P7/00E**Application number:** DE19971033581 19970802**Priority number(s):** DE19971033581 19970802**Also published as:**

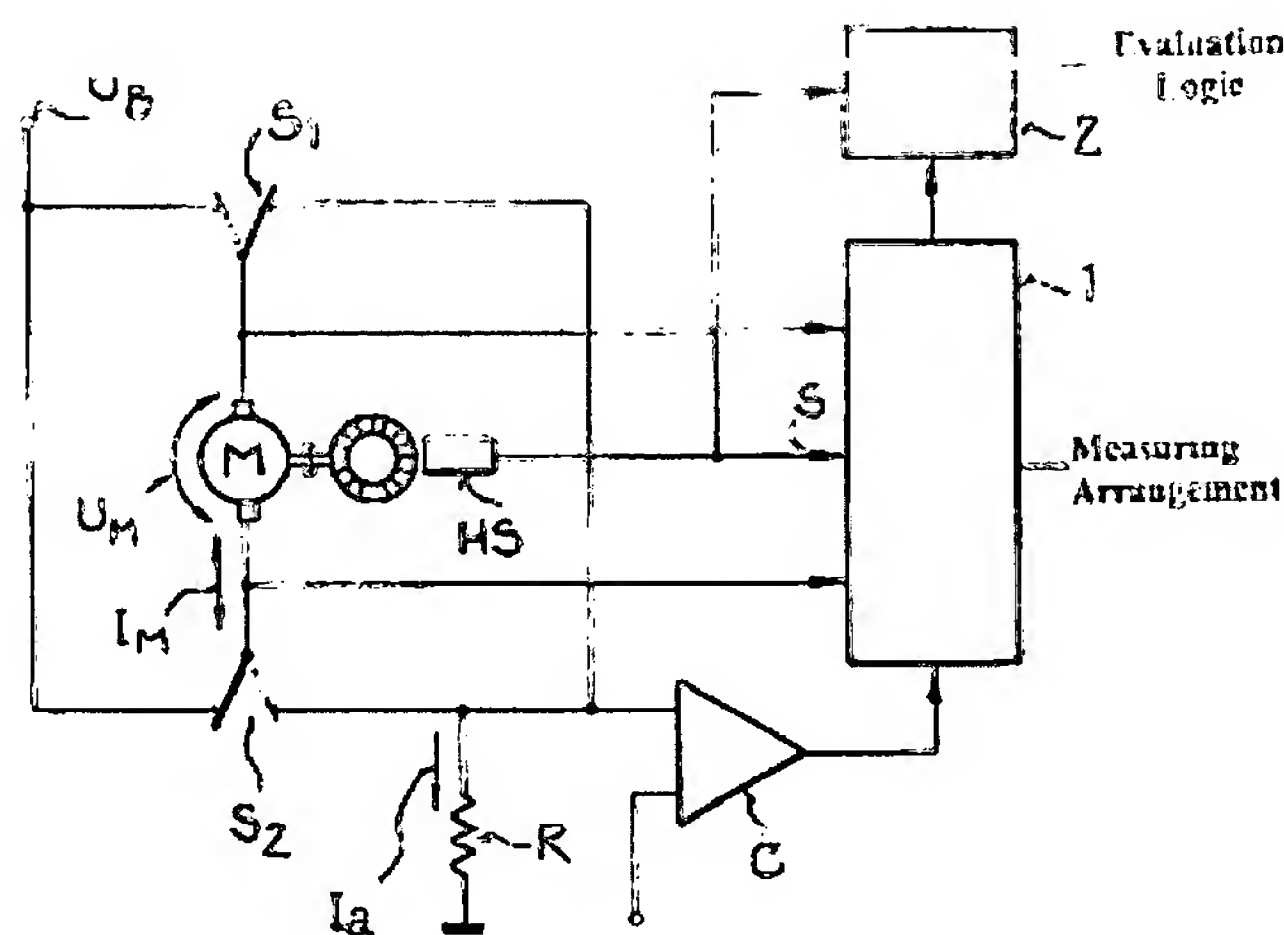
EP0899847 (A1)

US6222362 (B1)

JP11166943 (A)

Abstract of DE19733581

The method identifies position and movement direction of movable located part at electric motor, especially a motor or gearbox shaft. A single channel sensor (HS) is used, the digital signal (S) of which is evaluated in an evaluation logic (2) of computer unit. The signal edges of digital signal (S) are established on the basis of evaluation with which in the event of reversal of movement direction forced by the changing over of the motor voltage (U_M), connected with a reversal of the movement direction of the movable part, with a sign change of the motor current (I_M) results in a change of movement direction. From old movement direction in new opposed movement direction, the assignment of signal flanks of digital signal to a movement direction, whilst at latest to a time point (t_O) of the command for changing over of the motor voltage of the motor current, is connected by measuring unit (1), which is connected with evaluation logic (2), time point is determined to detect direction reversal.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

BEST AVAILABLE COPY



⑮ **BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND**



**DEUTSCHES
PATENTAMT**

⑫ **Patentschrift**
⑩ **DE 197 33 581 C 1**

⑤ Int. Cl.⁶:
G 01 B 7/00
G 01 P 13/04
G 01 P 3/489
H 02 K 29/06

⑦ Aktenzeichen: 197 33 581.0-42
② Anmeldetag: 2. 8. 97
④ Offenlegungstag: -
⑤ Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: 29. 10. 98

DE 197 33 581 C 1

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

⑦③ Patentinhaber:

TEMIC TELEFUNKEN microelectronic GmbH, 74072
Heilbronn, DE

⑦② Erfinder:

Schulter, Wolfgang, Dr.-Ing., 88709 Meersburg, DE;
Driendl, Dieter, Dipl.-Ing. (FH), 88693
Deggenhausertal, DE; Keßler, Erwin, Dipl.-Ing. (FH),
88348 Saulgau, DE; Kimpfler, Stephan, Dipl.-Ing.
(FH), 88094 Oberteuringen, DE; Kleiner, Kurt,
Dipl.-Ing. (FH), 88605 Meßkirch, DE

⑤⑥ Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:

DE	43 15 637 C2
EP	06 03 506 A2
EP	03 59 853 A1
JP	63-3 04 307 A

⑤④ Verfahren zur Erkennung der Position und der Bewegungsrichtung eines bewegbar gelagerten Teils an einem elektrischen Motor

- ⑤⑦ Es wird ein Verfahren zur Erkennung der Position und der Bewegungsrichtung eines bewegbar gelagerten Teils an einem elektrischen Motor vorgestellt, welche neben einem einkanaligen Sensor auch eine Meßanordnung für den Motorstrom bzw. den gleichgerichteten Motorstrom vorsieht, mittels der der Motorstrom spätestens ab dem Ansteuern der Schaltmittel für eine Umkehr der Bewegungsrichtung aktiviert wird. Die Meßanordnung stellt aus dem Zeitverlauf des Motorstroms den Zeitpunkt des Motorstrommaximums fest und gibt diesen an die Auswertelogik weiter. Aus dem Zeitpunkt des Motorstrommaximums wird der Zeitpunkt der tatsächlichen Umkehr der Bewegungsrichtung abgeleitet. Vorzugsweise wird bereits der Strom vor dem Abfall in den Nulldurchgang als Referenzstromwert erfaßt. Durch eine ein Motorzustandsmodell nachbildende Recheneinheit kann auf Basis der gemessenen Werte von Motorstrom, Motorspannung und Motordrehzahl der Zeitpunkt der Umkehr der Bewegungsrichtung und der Stromschwellwert auch rechnerisch ermittelt werden.

DE 197 33 581 C 1

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Erkennung der Position und der Bewegungsrichtung eines bewegbar gelagerten Teils, das insbesondere bei der fremdkraftbetätigten Verstellung von Schließteilen in Kraftfahrzeugen, z. B. bei einem elektrisch angetriebenen Fensterheber mit Einklemmschutz angewendet werden kann.

Bekannte Vorrichtungen zur Positions- und Drehrichtungserkennung verwenden 2-kanalige Sensorsysteme, deren Signale phasenverschoben sind und in einer Elektronik-einheit ausgewertet werden. Die verwendeten Sensoren können nach sehr unterschiedlichen physikalischen Prinzipien (z. B.: elektrisch, magnetisch, induktiv, optisch) arbeiten.

So verwendet der elektromotorische Antrieb gemäß der EP 0 359 853 A1 beispielsweise zwei zueinander winkelvversetzte Hall-Sensoren, die einem auf der Ankerwelle befestigten Ringmagneten zugeordnet sind. Bei Drehung der Ankerwelle entstehen zwei entsprechend phasenverschobene, vom Hall-Sensor generierte Signale, die nach Digitalisierung in einer Elektroneinheit ausgewertet werden und die ausschließliche Grundlage für die Drehrichtungserkennung bilden. Da das entsprechende Signalmuster für jede Drehrichtung charakteristisch (verschieden) ist, lassen sich die Zählimpulse ebenso eindeutig einer Drehrichtung zuordnen.

Da die bekannte technische Lösung jedoch nicht mit weniger als zwei Sensorkanälen auskommt, ist sie nur mit einem entsprechend hohen Aufwand an Bauteilen und Leitungen zu realisieren. Auch der dafür freizuhaltende Bauraum kann sich negativ auswirken und zwar insbesondere bei Verwendung kleiner Antriebschichten mit integrierter Elektronik.

Aus JP 63-30 43 07 A ist eine Geschwindigkeitssteuerung für einen motorischen Antrieb bekannt, bei der kontinuierlich die Phasendifferenz zwischen einem betreffenden Geschwindigkeitssteuerungsimpuls und dem Erhöhungsimpuls einer Laserlängenmeßvorrichtung erfaßt wird. Der verwendete Steuerkreis weist außerdem einen Pulswandler und einen Mechanismus zur Umwandlung der Drehbewegung des Motors in eine Linearbewegung auf. Aus der Messung der linearen Bewegung wird in einem Wandler ein up- bzw. down-Signal generiert, und zwar in Abhängigkeit von der Richtung des Stellbefehls.

Die beschriebene Lösung erlaubt zwar eine sehr genaue Steuerung der Verstellgeschwindigkeit eines Objekts, sie ist jedoch nicht geeignet, gleichzeitig auch seine Position festzustellen. Dazu sind weitere Maßnahmen vorzusehen.

Aus der DE 43 15 637 C2 ist des weiteren ein Verfahren zur Erkennung der Position und Bewegungsrichtung bekannt, bei dem neben den Signalfanken des digitalisierten Sensorsignals der Zustand des Antriebes berücksichtigt wird, indem im Falle der Umkehr der Bewegungsrichtung die Signalfanken in Abhängigkeit von einer durch feste prinzipiell empirisch zu ermittelnde oder mathematisch zu berechnende Zeitschwellen begrenzten Nachlaufzeit zugeordnet werden. Eine Anpassung an die sich in starkem Maße ändernden Systembedingungen ist nicht möglich, da der zeitliche Verlauf des Motorstroms bei einer Bewegungsrichtungsumkehr um mehrere Größenordnungen variiert. So ist insbesondere eine Steuerung mit festen Schwellen immer nur auf einen bestimmten Lastfall, maßgeblich bestimmt durch das zu überwindende Masse-Trägheitsmoment, begrenzt. Eine sich beispielsweise durch das Einfrieren oder Klemmen einer Fensterscheibe ergebende Erhöhung führt jedoch zu Abweichungen. In Kraftfahrzeugen kann die Betriebsversorgungsspannung durchaus erheblich absinken,

wenn einerseits die Batterie leer ist und zusätzlich noch andere Lastelemente betrieben werden. Wird der Motor, wie bspw. bei Stellantrieben industrieller Werkzeugmaschinen, sehr häufig benutzt, so verändern sich auch die elektrischen Parameter des Motors aufgrund der Erwärmung. Wurde man die Zeitschwellen so weit auseinander legen, daß alle diese Fälle noch davon erfaßt werden, so wird eine besonders leichtgängige Stellanordnung bereits mehrere Umdrehungen in die entgegengesetzte Richtung ausführen, ehe dies durch die Schwelle erkannt wird.

Aus der EP 0 603 506 A2 ist ein Verfahren zur Lagebestimmung eines elektromotorisch in zwei Richtungen angetriebenen Teils von Kraftfahrzeugen mit einem Stellungsgeber zu entnehmen, bei dem ein Richtungswechsel in Abhängigkeit von der Dauer einer Pause zwischen zwei Impulsen des Stellungsgebers erkannt werden soll. Durch schnelle Richtungswechsel oder ein ungleichmäßiges und nicht in einem Schritt erfolgendes, stufenförmiges Bewegen des Teils kann es bei einem solchen Verfahren zu Fehlern kommen.

Bekannt ist außerdem, daß das Verhalten von Gleichstrommotoren mittels eines elektromechanischen Motorzustandsmodells basierend auf den Motorengleichungen beschrieben werden kann. Die Motorengleichung $U_q(t) = c_2 \cdot \Phi \cdot n(t)$, auch Generatorgleichung genannt, und die Motorengleichung $M_m(t) = c_1 \cdot \Phi \cdot I_M(t)$ sowie der elektrische Zusammenhang

$$U_q(t) = U_M(t) - I_M(t) \cdot R_a - L \cdot \frac{\partial I_M(t)}{\partial t}$$

können ebenfalls der Literatur, bspw. Lindner u. a.: Nachschlagewerk Elektrotechnik - Elektronik, Leipzig, 2. Aufl. 1983, S. 199 ff. entnommen werden. Die Bezugszeichen bedeuten im einzelnen U_q die induzierte Spannung; c_1 , c_2 die Motorenkonstanten, Φ der magnetische Fluß, n die Drehzahl, M_L das Lastmoment, M_m das Motormoment und M_B das sich daraus ergebende Beschleunigungsmoment, I_M den Motorstrom, U_M die Motorklemmenspannung, R_a den Ankerwiderstand, R_k den äußeren Klemmenwiderstand, L die Induktivität der Motorwicklung und J das Massen-Trägheitsmoment der gesamten rotierenden Anordnung einschließlich der zu bewegenden Teile, bspw. die Fenster.

Aufgabe der Erfindung ist es, ein Verfahren zur Erkennung der Position und der Bewegungsrichtung eines bewegbar gelagerten Teils an einem elektrischen Motor anzugeben, welches sich automatisch an den aktuellen Zustand des Motors anpaßt.

Die Aufgabe ist durch die Merkmale im Patentanspruch 1 gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung sind den Unteransprüchen zu entnehmen. Spätestens mit dem Ansteuern der Schaltmittel zum Umschalten der Motorspannung von einer Bewegungsrichtung in die entgegengesetzte wird mittels einer Meßanordnung (Fig. 1) der Motorstrom erfaßt. Der Zeitpunkt des Maximums des Motorstroms $T + \Delta t_k$ entspricht in etwa dem Zeitpunkt der Richtungsunkehr $T + \Delta t_0$ und die Signalfanken werden von der Auswertelogik entsprechend zur aktuellen Position addiert bzw. subtrahiert. Wesentlich ist hierbei, daß nicht etwa ein Amplitudenwert fest vorgegeben wird, sondern vorzugsweise eine Maximumbestimmung erfolgt.

So wird vorzugsweise das Motorstrommaximum durch Vergleich jeweils zweier benachbarter Abtastwerte gewonnen. Außerdem wird ein Stromschwellwert vorgegeben, unterhalb dem beispielsweise durch Störungen auftretende Stromspitzen ignoriert und nur das Motorstrommaximum an die Auswerteeinheit gemeldet wird, welches den Stromschwellwert übersteigt.

Durch einen Referenzstromwert I_{a0} unmittelbar vor dem Abfallen des Motorstroms in den Vorzeichenwechsel kann außerdem der Stromschwellwert aktuell und auf den jeweiligen Belastungszustand des Motors angepaßt bestimmt werden. Zur Ermittlung des Zeitpunktes $T + \Delta t_0$ des Abfalls des Strommaximums nach dem Vorzeichenwechsel wird jeweils die Differenz zweier benachbarter Abtastwerte des Motorstroms mit einem vorgegebenen Differenzwert verglichen, wenn der Stromschwellwert überschritten wird.

Zur genauen Ermittlung des Stromschwellwertes können der ermittelte Referenzstromwert I_{a0} , die aktuelle Drehzahl und Motorspannung, sowie Modellparameter des Motors herangezogen werden.

Vorzugsweise bildet dazu die Recheneinheit ein Motorzustandsmodell nach, wie es sich für den Fachmann aus den Motorengleichungen durch Umformung ergibt. Zur Bestimmung des Stromschwellwertes bei der Umkehr der Bewegungsrichtung wird dabei angenommen, daß das Lastmoment sich über die Zeitdauer des Nulldurchgangs nur unwesentlich ändert.

Vorzugsweise werden die sich nach dem Einbau des Stellmotors nicht mehr verändernden physikalischen Größen des Motorzustandsmodells diesem fest vorgegeben, beispielsweise beim Einbau programmiert. Durch Messen von Motorstrom und -spannung im Anlaufzeitpunkt noch vor Überwindung der Haftreibung kann außerdem der ohmsche Widerstand des Motors recht gut näherungsweise bestimmt werden, da dann noch keine Spannung induziert wird.

Der Fachmann kann zur Ermittlung des Motorstromes zu dem Zeitpunkt, an dem die Drehzahl Null wird, anstelle des durch die Motorengleichungen definierten physikalisch-theoretischen Motorzustandsmodells dieses auch vereinfachen, indem er anstelle der Differentialgleichung zweiter Ordnung, durch welche die Sprungantwort der Drehzahl charakterisiert ist, die Zeitkonstanten und Amplituden der einzelnen Pole hinsichtlich ihrer Größenverhältnisse prüft und ggfs. den Pol mit dem geringeren Einfluß auf das Ergebnis vernachlässigt. Außerdem kann durch ein iteratives Verfahren mit einer Differenzengleichung anstelle der Differentialgleichung der Nullpunkt der Drehzahl schrittweise angenähert werden. Dadurch reduziert sich der Rechenaufwand für die Recheneinheit erheblich.

Indem die Meßanordnung anstelle des Motorstroms den gleichgerichteten Motorstrom erfaßt, kann eine Berücksichtigung der Art der Umkehr der Bewegungsrichtung unterbleiben und die Meßanordnung für beide Fälle identisch verwendet werden. Dazu wird ein Widerstand nach den Schaltmitteln in Richtung Bezugspotential (Masse) angeordnet.

Die Erfindung soll nachfolgend anhand eines Ausführungsbeispiels und der Figuren näher erläutert werden. Kurze Beschreibung der Figuren:

Fig. 1 schematische Darstellung der Schaltungsanordnung des Motors sowie der Motorsteuerung

Fig. 2 Zeitdiagramm der wichtigsten Systemgrößen.

Fig. 1 zeigt eine schematische Darstellung der Schaltungsanordnung des Motors M sowie der Motorsteuerung. Der Motor M ist über die zwei Schalter S_1 , S_2 mit der Betriebsspannungsquelle U_B einerseits und zum Bezugspotential (Masse) hin mit dem Widerstand R andererseits verbunden, wobei jeweils genau immer ein Schalter (in Fig. 1 ist dies S_2) in Richtung der Betriebsspannungsquelle U_B , der andere Schalter (S_1) in Richtung Bezugspotential (Masse) geschaltet ist. Zum Abschalten des Motors M werden beide Schalter S_1 , S_2 auf Bezugspotential (Masse) gelegt, so daß über dem Motor M die Motorspannung U_M Null ist. Der Motor M weist ein Polrad und einen zugehörigen Hallsensor HS auf, welcher das digitale Signal S direkt an die Auswer-

telogik 2 sowie an die Meßanordnung 1 liefert. Die Meßanordnung ist ebenfalls mit der Auswertelogik 2 verbunden. Die Meßanordnung 1 erfaßt die Motorspannung U_M sowie den gleichgerichteten Motorstrom I_a , in dem der über dem Widerstand R auftretende Spannungsabfall mittels eines Verstärkers C verstärkt wird. Der Widerstand R als Abgriff des Motorstroms ist nach den Schaltern S_1 , S_2 auf Bezugspotential (Masse) gelegt, so daß der vom Widerstand R erfaßte Motorstrom I_a gegenüber dem zwischen den Schaltern S_1 und S_2 fließenden Motorstrom I_M gleichgerichtet ist. Dadurch ist die nachfolgende Meßanordnung 1 unabhängig von der Art der Umkehr der Bewegungsrichtung. Der Widerstand R wirkt in dieser Schaltung als Meß- oder Shunt-Widerstand und wird sehr niederohmig gewählt, um die Leistungsverluste zu minimieren. Die zum gleichgerichteten Motorstrom I_a proportionale Spannung über dem Widerstand R muß folglich zur Verarbeitung in der Meßanordnung 1 geeignet verstärkt werden.

Die Wirkungsweise der Anordnung soll anhand der für die Erfindung wesentlichen Richtungsumkehr in Verbindung mit Fig. 2 erläutert werden.

Fig. 2 zeigt den zeitlichen Ablauf der Motorspannung U_M , des gleichgerichteten Motorstroms I_a , der Drehzahl n_M sowie das Signal S des Hallsensors während der Drehrichtungsumkehr. Die Drehzahl n_M erreicht erst mit einer Nachlaufzeit Δt_R zum Zeitpunkt T_R den Nullpunkt. Das Signal S des Hallsensors gibt mit seinen Signalfanken jeweils eine Umdrehung des Polrades und somit des bewegbar gelagerten Teils an.

Zum Zeitpunkt t_0 erfolgt der Befehl zur Umkehr der Bewegungsrichtung an die Schalter S_1 , S_2 , worauf die wirksame Motorspannung U_M mit einer gewissen Verzögerung (gestrichelt angedeutet) reagiert. Zum Zeitpunkt t_2 erreichen beide Schalter den jeweils entgegengesetzten Schaltpunkt. Dadurch kommt es zum Zeitpunkt t_1 zu einem Abfall des Motorstroms I_M in den Vorzeichenwechsel bzw. beim gleichgerichteten Motorstrom I_a in den Nullpunkt, da von der Meßanordnung 1 der gleichgerichtete Motorstrom I_a erfaßt wird. Der I_a -Abfall wird von der Meßanordnung 1 erkannt und der Referenzstromwert I_{a0} zum Zeitpunkt t_1 als der letzte Abtastwert vor dem Abfall bestimmt. Die Meßanordnung 1 erfaßt spätestens ab dem Befehl zur Umkehr der Bewegungsrichtung (t_0) bereits den gleichgerichteten Motorstrom I_a . Es ist natürlich auch eine permanente Erfassung des Motorstroms I_M oder des gleichgerichteten Motorstrom I_a denkbar, sofern dies für andere Anwendung sinnvoll erscheint.

Der Stromschwellwert S_1 dient zur Ausschließung vorzeitiger störungsbedingter lokaler Strommaxima und kann zwar auch im einfachsten Fall fest vorgegeben werden, wird jedoch bevorzugt aus dem Referenzstromwert I_{a0} abgeleitet, um eine bessere Anpassung an den Belastungszustand des Motors M zu ermöglichen. So kann der Zeitpunkt T_R der Umkehr der Bewegungsrichtung auch bestimmt werden, indem die Recheneinheit ein Motorzustandsmodell nachbildet und der Zeitpunkt bestimmt wird, an dem sich die Drehzahl zu Null ergibt. Das Motorzustandsmodell kann dabei das physikalisch-theoretische Motorzustandsmodell in Form der Differentialgleichung zweiter Ordnung umfassen für das der Zeitpunkt des Nullpunktes der Drehzahl auf einen Spannungssprung um $\pm 2 U_B$ bei entsprechenden aktuellen Werten der Drehzahl und Motorspannung bestimmt wird. Wesentlich ist hierbei jedoch der Ansatz, daß sich das Lastmoment für die Zeitdauer der Umkehr nicht oder nur unwesentlich verändert. Anderenfalls müßte für die Berechnung auch noch das Lastmoment bestimmt werden, da es sich aus dem Verhalten von Motorstrom und -spannung im Übergangsbereich nicht ermitteln läßt. Der Rechenaufwand für das Mo-

torzustandsmodell kann durch Verwenden von Konstanten und einer Differenzgleichung sowie unter Vernachlässigung von Termen mit kleiner Amplitude und langsamer Zeitkonstante weiter vereinfacht werden.

In der weitreichendsten Vereinfachung ergibt sich der Stromschwellwert S_1 direkt aus einem Referenzstromwert I_{s0} , der aus dem Motorstrom I_M jeweils unmittelbar vor dem Abfallen in den Vorzeichenwechsel bestimmt wird, so daß der ermittelte Referenzstromwert I_{s0} den Stromschwellwert S_1 für die Auswahl des folgenden Motorstrommaximums I_{s3} angibt, um eine bessere Anpassung an den Belastungszustand des Motors M zu ermöglichen.

Immer nach dem Vorzeichenwechsel des Motorstroms I_M bzw. nach dem Nullpunkt des gleichgerichteten Motorstroms I_a wird der Zeitpunkt t_4 des Motorstrommaximums I_{s3} bestimmt. Dabei kommt bevorzugt ein Vergleich zweier benachbarter Abtastwerte des Motorstroms zum Einsatz. Um durch Störungen bedingte Fehler, bspw. kleine lokale Minima zum Zeitpunkt t_3 in Fig. 2 angedeutet, auszuschließen, wird bevorzugt nur das Strommaximum an die Auswertelogik 2 weitergeleitet, welches über dem Stromschwellwert S_1 liegt. Grundgedanke der Erfindung ist nun, in Abhängigkeit von dem Zeitpunkt t_4 des Motorstrommaximums I_{s3} den Zeitpunkt T_R der Umkehr der Bewegungsrichtung zu bestimmen. Dies erfolgt bspw. durch eine vorgegebene Tabelle, in der der Zeitdauer Δt_s zwischen dem Zeitpunkt t_0 des Befehls zur Bewegungsrichtungsänderung und Zeitpunkt des Motorstrommaximums I_{s3} jeweils eine Zeitdauer Δt_R zwischen dem Zeitpunkt t_0 des Befehls zur Bewegungsrichtungsänderung und dem Zeitpunkt der Umkehr der Bewegungsrichtung T_R zugeordnet ist.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Erkennung der Position und der Bewegungsrichtung eines bewegbar gelagerten Teils an einem elektrischen Motor, insbesondere einer Motor- oder Getriebewelle, unter Verwendung eines einkanaligen Sensors (HS), dessen digitales Signal (S) in einer Auswertelogik (2) einer Recheneinheit bewertet wird, wobei die Signalfanken des digitalen Signals (S) der Auswertung zugrundegelegt werden, und bei dem im Falle einer durch Umschalten der Motorspannung (U_M) erzwungenen, mit einem Vorzeichenwechsel des Motorstroms (I_M) verbundenen Umkehr der Bewegungsrichtung des bewegbar gelagerten Teils von einer alten Bewegungsrichtung in eine neue, entgegengesetzte Bewegungsrichtung die Zuordnung der Signalfanken des digitalen Signals (S) zu einer Bewegungsrichtung erfolgt, indem
 - a) spätestens zum Zeitpunkt (t_0) des Befehls zum Umschalten der Motorspannung (U_M) der Motorstrom (I_M) von einer Meßanordnung (1), die mit der Auswertelogik (2) verbunden ist, erfaßt wird
 - b) daraus ein Zeitpunkt der Richtungsumkehr (T_R) ermittelt wird, und
 - c) die Signalfanken vor dem ermittelten Zeitpunkt der Richtungsumkehr (T_R) noch der alten Bewegungsrichtung und die nach dem ermittelten Zeitpunkt der Richtungsumkehr (T_R) auftretenden Signalfanken der neuen Bewegungsrichtung zugeordnet werden.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Zeitpunkt (t_4) eines Motorstrommaximums (I_{s3}) bestimmt wird, indem die Meßanordnung (1) einen gleichgerichteten Motorstrom (I_a) abtastet und nach dem Vorzeichenwechsel des Motorstroms (I_M) so lange

jeweils wenigstens zwei direkt aufeinander folgende Abtastwerte des Motorstroms (I_a) miteinander vergleicht, bis ein Absinken des Motorstroms (I_a) einsetzt.

3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß ein Motorstrommaximum (I_{s3}) nur dann an die Auswertelogik (2) gemeldet wird, wenn es einen vorgegebenen Stromschwellwert (S_1) überschreitet.

4. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß

- ein Referenzstromwert (I_{s0}) als derjenige Abtastwert bestimmt wird, der unmittelbar vor dem Abfallen des gleichgerichteten Motorstroms (I_a) in den Vorzeichenwechsel liegt und
- bei jeder Umkehr der Bewegungsrichtung der Stromschwellwert (S_1) neu aus dem jeweils aktuellen Referenzstromwert (I_{s0}) abgeleitet wird.

5. Verfahren nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß der Referenzstromwert (I_{s0}) dann vorliegt, wenn unmittelbar vor dem Abfallen des gleichgerichteten Motorstroms (I_a) in den Vorzeichenwechsel ein direkt nachfolgender Abtastwert um einen vorgegebenen Differenzwert kleiner als der vorangegangene Abtastwert ist.

6. Verfahren nach Anspruch 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, daß der Stromschwellwert (S_1) jeweils dem aktuellen Referenzstromwert (I_{s0}) gleichgesetzt wird.

7. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß der Stromschwellwert (S_1) abgeleitet wird, indem neben dem Motorstrom (I_M) auch die Motorspannung (U_M) von der Meßanordnung (1) bereits vor dem Vorzeichenwechsel des Motorstroms (I_M) erfaßt wird, wobei

- a) der Recheneinheit auch das digitale Signal des einkanaligen Sensors (HS) zugeführt wird und diese aus dem zeitlichen Abstand zweier aufeinanderfolgender Signalfanken die aktuelle Motordrehzahl ($n_M(t)$) bestimmt,
- b) und aus der Motordrehzahl, der Motorspannung und dem Motorstrom (I_M) unmittelbar vor dem Abfall in den Vorzeichenwechsel der Stromschwellwert (S_1) bestimmt wird.

8. Verfahren nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß

- a) die Recheneinheit ein Motorzustandsmodell nachbildet,
- b) angenommen wird, daß das Lastmoment sich nach dem Vorzeichenwechsel des Motorstroms (I_M) nur unwesentlich ändert,
- c) aus den aktuellen Werten der Drehzahl ($n_M(t)$), der Motorspannung (U_M) und dem Motorstrom (I_M) unmittelbar vor dem Abfall in den Vorzeichenwechsel ein Stromwert ermittelt wird, für den sich bei konstant angenommenem Lastmoment und einer Umpolung der Motorspannung die Drehzahl zu Null ergibt, und
- d) aus diesem Stromwert der Stromschwellwert (S_1) abgeleitet wird.

9. Verfahren nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Recheneinheit zumindest die physikalischen Größen $2\pi J$, wobei J für das Masse-Trägheitsmoment der gesamten rotierenden Anordnung steht, und $c \Phi$, wobei c für die Motorkonstanten und Φ für den magnetischen Fluß steht, fest vorgibt.

10. Verfahren nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Recheneinheit in Verbindung mit der Meßanordnung (1) bei jedem Anlaufen des Motors (M) aus dem Stand noch vor dem Überwinden der Haftreibung

den ohmschen Widerstand des Motors (M) aus der Motorspannung (U_M) geteilt durch den Motorstrom (I_M) näherungsweise bestimmt.

11. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß der gleichgerichtete Motorstrom (I_d) über einem Widerstand (R) gewonnen wird, wozu der Widerstand (R) einerseits mit einem Bezugspotential (Masse) und andererseits mit den Schaltmitteln (S_1 , S_2) verbunden ist, und zum Zeitpunkt (t_2) des Verzeichenwechsels des Motorstroms (I_M) der Nullpunkt des gleichgerichteten Motorstroms (I_d) von der Meßanordnung (1) erfaßt wird.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

•
•
•

- Leerseite -

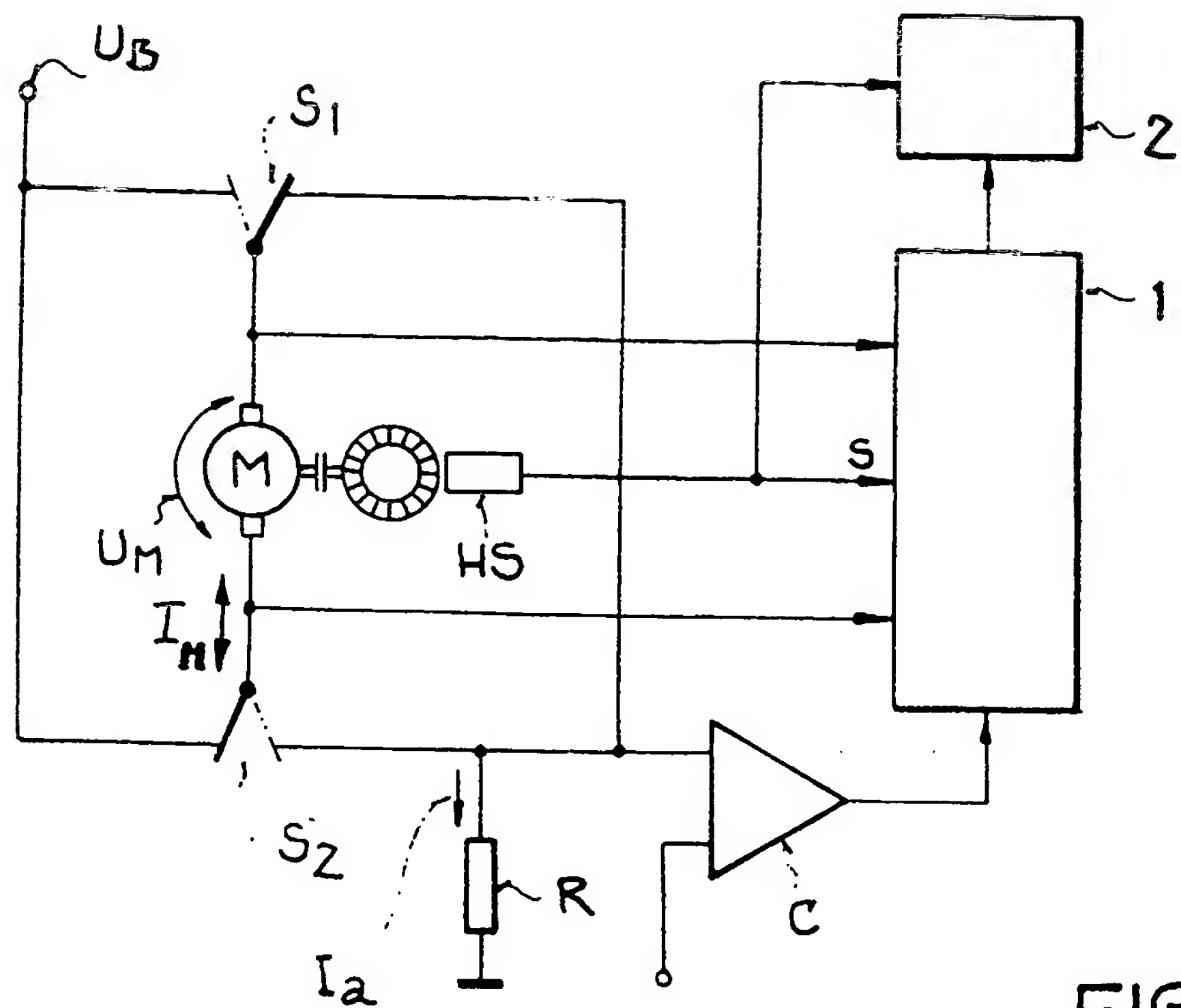


FIG. 1

FIG. 2

